

Driver PANASONIC WeldingRobot

Nome do Arquivo	WeldingRobot.dll
Fabricante	Panasonic Holdings Corporation
Equipamentos	Welding Robot
Protocolo	Panasonic TAWERS Welding Data
Versão	1.0.2
Última Atualização	10/08/2026
Plataforma	Win32
Dependências	IOKit versão 2.0
Leitura com Superblocos	Não
Nível	1

Introdução

Este Driver implementa o protocolo Panasonic TAWERS Welding Data, permitindo a uma aplicação desenvolvida pela **Elipse Software** comunicar com os equipamentos Welding Robot da Panasonic Holdings Corporation.

Preparação de um Equipamento

A central de um equipamento deve ser configurada com a opção **TAWERS weld data recording** com o valor **Valid**, o endereço IP e a porta TCP/IP do computador onde este Driver vai ser executado.

Configuração do Driver

Os parâmetros **[P]** de configuração deste Driver não são utilizados. Todas as configurações devem ser realizadas na janela de propriedades deste Driver. Para mais informações sobre as abas de configurações, consulte o tópico Documentação das Interfaces de Comunicação.

Configuração das Propriedades

Na aba **Setup** da janela de propriedades deste Driver, configure a opção **Physical Layer** com o valor **Ethernet**. Na aba **Ethernet**, a opção **Transport** deve ser configurada com o valor **TCP/IP** e a opção **Listen for connections on port** deve estar habilitada e configurada com a porta TCP/IP de destino de um equipamento.

Na aba **WeldingRobot**, a opção **Cache File** permite a definição do caminho de um arquivo de *cache*, como por exemplo "C:\Panasonic.txt". Este arquivo pode conter dados de soldagens que ainda não tinham sido transferidos para o **E3**, para o **Power** ou para o **Water** quando uma aplicação é eventualmente parada, permitindo que, em uma nova inicialização, estes dados sejam recuperados.

Além da janela de propriedades, estas configurações também podem ser definidas em tempo de execução em aplicações **E3**, **Power** ou **Water**. Para isto, inicialize este Driver em modo **Offline**, ou seja, execute uma aplicação com a opção **Start driver OFFLINE** habilitada, configurável na aba **Setup** da janela de propriedades. As opções de configuração deste Driver estão descritas na tabela a seguir.

Opções de configuração do Driver PANASONIC WeldingRobot

ABA	PARÂMETRO	STRING OFFLINE	TIPO DE DADOS	DESCRIÇÃO
Setup	Physical layer	IO.Type	Texto	Camada física. As opções disponíveis são None ou Ethernet
	Time-out	IO.TimeoutMs	Número	Limite de tempo, em milissegundos, para recepção dos dados na resposta de um equipamento. Por exemplo, o valor 1000 define um limite de 1 (um) segundo
Ethernet	Transport	IO.Ethernet.Transport	Texto	Protocolo de transporte. As opções disponíveis são TCP/IP (padrão) ou UDP/IP
	Main IP	IO.Ethernet.MainIP	Texto	Endereço IP de um equipamento, no formato [0-255].[0-255].[0-255].[0-255]
	Port	IO.Ethernet.MainPort	Número	Porta TCP/IP ou UDP/IP
WeldingRobot	Enable protocol with checksum	WeldingRobot.UseChecksum	Número	Ativa ou desativa a verificação de protocolo por soma de verificação (<i>checksum</i>). Os

ABA	PARÂMETRO	STRING OFFLINE	TIPO DE DADOS	DESCRIÇÃO
				valores possíveis são 0 : Desativado ou 1 : Ativado

Todas as propriedades em modo **Offline** devem ser configuradas via Tags PLC no formato **String** usando o parâmetro *N1* igual a -1 (menos um), o parâmetro *N2* igual a 0 (zero), o parâmetro *N3* igual a 0 (zero) e o parâmetro *N4* igual a 3 (três). Para mais detalhes e exemplos, consulte o tópico Documentação das Interfaces de Comunicação.

Referência de Tags

Este Driver prevê a criação de um único Tag Bloco com a propriedade **ParamItem** configurada com o valor "Measures". Este Tag pode conter até 18 Elementos, com os significados a seguir:

- **Elemento 1:** Program Name (String)
- **Elemento 2:** Position (U16)
- **Elemento 3:** Error (U16)
- **Elemento 4:** Weld Speed (R32)
- **Elemento 5:** Command Current (U16)
- **Elemento 6:** Current Output (U16)
- **Elemento 7:** Command Voltage (R32)
- **Elemento 8:** Voltage Output (R32)
- **Elemento 9:** Short Count (U16)
- **Elemento 10:** Pulse Frequency (U16)
- **Elemento 11:** Motor Current (R32)
- **Elemento 12:** Wire Speed (R32)
- **Elemento 13:** Instant Arc-lack Time (R32)
- **Elemento 14:** User Channel (U32 ou R32)
- **Elemento 15:** User Channel (U32 ou R32)
- **Elemento 16:** User Channel (U32 ou R32)
- **Elemento 17:** User Channel (U32 ou R32)
- **Elemento 18:** User Channel (U32 ou R32)

Para processar cada evento individualmente, utilize o evento **OnRead** deste Tag Bloco.

Documentação das Interfaces de Comunicação

Esta seção contém a documentação das Interfaces de Comunicação referentes ao Driver **WeldingRobot**.

Esta documentação é compartilhada e mantida no manual do IOKit:

- Configurações de um Driver
- Configurações Gerais
- Configuração de Estatísticas
- Configuração da Interface Ethernet
- Configuração da Interface Modem
- Configuração da Interface RAS
- Configuração da Interface Serial

Histórico de Revisões do Driver

Versão	Data	Autor	Comentários
1.0.2	10/08/2026	M. Ludwig	• Atualização de documentação de Help (Case 38224).
1.0.1	16/10/2025	M. Salvador M. Ludwig	• Versão inicial deste Driver (Case 35867). • Driver atualizado para a biblioteca IOKit versão 3 e Visual Studio 2022 (Case 38004).